

総1 総③ インフラレーダーシステム技術の開発

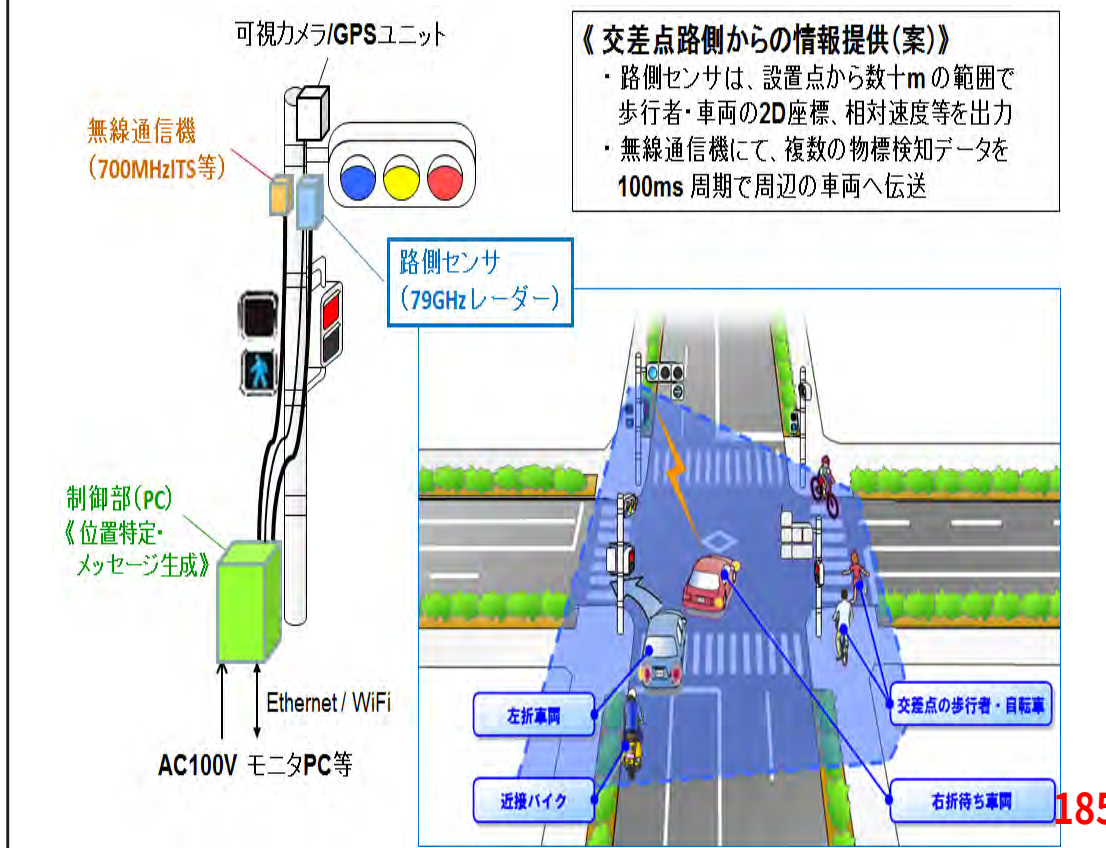
資料25-3

79GHzレーダーの特長を活かして、交差点や分合流点に進入する複数の車両や歩行者、自転車の位置や速度を高精度に測定、動的情報データをリアルタイムに更新し、自動走行車両へ伝送するシステムの開発

〈本年度の見通し〉

今年度の主な取り組み	達成目標	備考
複数レーダーの統合による追跡機能および車両の判別性能を実証	a. 横断歩行者と進入車両の未検知時間率 5%以下を実証 b. 四輪車と二輪車の判別率95%以上を実証	a. 子供相当ダミー使用 b. 車速20～70km/h条件
伝搬実験により激しい雨や雪の環境条件における実効性能を定量評価	a. 誤検知率10%以下を実現できる時間雨量条件を明確化 b. レドム表面着雪による感度劣化量の実測	a. 雨量50mm/h～ 条件

〈インフラレーダー/I2V実証実験の構成(案)〉



〈79GHzレーダーの交差点走査例〉

